D'où notre supposition est fausse, par suite g n'est pas une symétrie axiale.

c- • R est un déplacement et $S_{(BC)}$ est un antidéplacement

$\Rightarrow$ $g = R \circ S_{(BC)}$ est un antidéplacement

De plus g n'est pas une symétrie axiale

donc g n'est qu'une symétrie glissante.

⊞ Désignons par $\vec{u}$ le vecteur de g et D_1 l'axe de g.

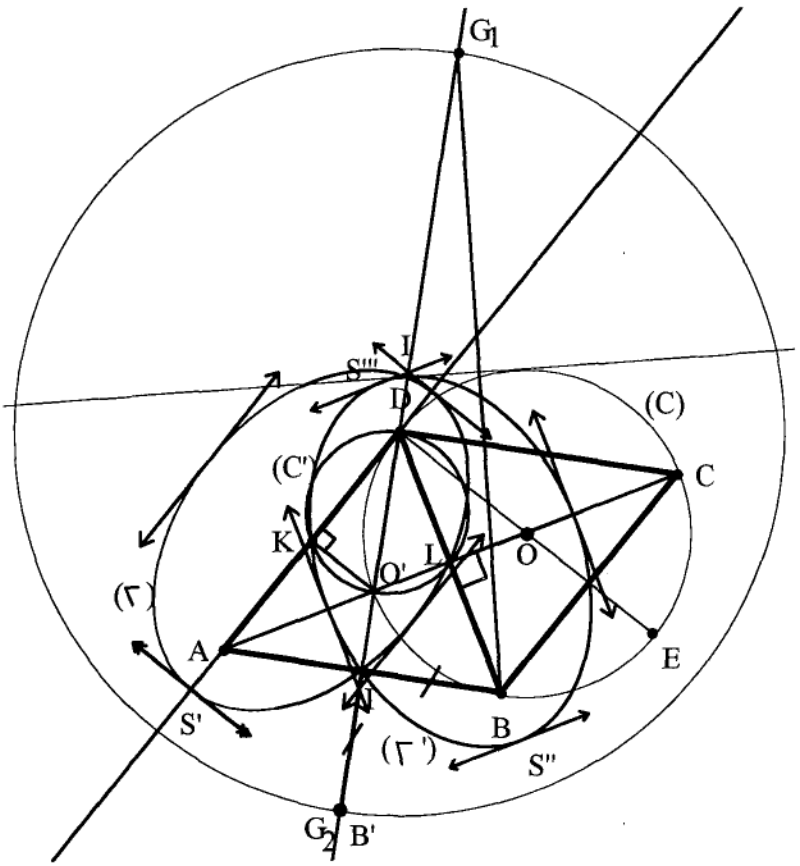
•$g \circ g(C) = g[g(C)] = g(B) = A$ et on sait que $g \circ g \overset{th}{=} t_{2\vec{u}}$

$\Rightarrow 2\vec{u} = \overrightarrow{CA} \Leftrightarrow \vec{u} = \frac{1}{2}\overrightarrow{CA} = \vec{JI}$ car I=B * A et J=B * C.

•g(C) = B et g(B) = A donnent que J = B * C et I = B * A appartiennent à D_1 l'axe de g.

Donc D_1 = (IJ).

En conclusion : la forme canonique de g est : $g = t_{\vec{JI}} \circ S_{(IJ)}$.



3)a- • S(B)=R[h(B)] = R(L) car $\overrightarrow{DL} = \frac{1}{2}\overrightarrow{DB}$ puisque L = D * B.